

538,770

(12)特許協力条約に基づいて公開された国際出願

(19) 世界知的所有権機関
国際事務局(43) 国際公開日
2004年6月24日 (24.06.2004)

PCT

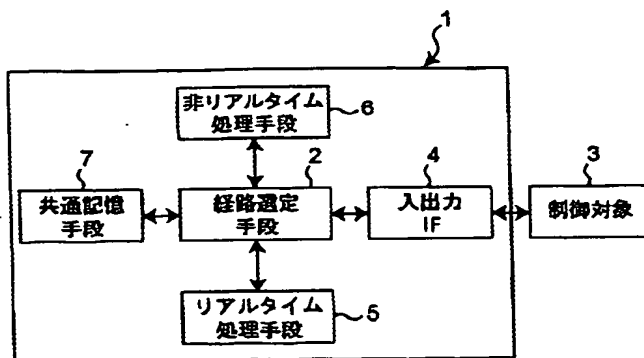
(10) 国際公開番号
WO 2004/052598 A1

- (51) 国際特許分類: B25J 13/00 (72) 発明者; および
(21) 国際出願番号: PCT/JP2003/015834 (75) 発明者/出願人 (米国についてのみ): 岡崎 安直 (OKAZAKI, Yasunao) [JP/JP]; 〒525-0026 滋賀県草津市 洗川 2-7-28 Shiga (JP). 崎山 一幸 (SAKIYAMA, Kazuyuki) [JP/JP]; 〒575-0013 大阪府四條畷市 田原台 7丁目2番8-103 Osaka (JP). 浅井 勝彦 (ASAI, Katsuhiko) [JP/JP]; 〒630-8115 奈良県奈良市 大宮町 4-235-1-302 Nara (JP). 山本 正樹 (YAMAMOTO, Masaki) [JP/JP]; 〒631-0035 奈良県奈良市 学園中 1-1542-190-504 Nara (JP).
(22) 国際出願日: 2003年12月11日 (11.12.2003)
(25) 国際出願の言語: 日本語
(26) 国際公開の言語: 日本語
(30) 優先権データ: 特願 2002-360804
2002年12月12日 (12.12.2002) JP
(71) 出願人 (米国を除く全ての指定国について): 松下電器産業株式会社 (MATSUSHITA ELECTRIC INDUSTRIAL CO., LTD.) [JP/JP]; 〒571-8501 大阪府門真市大字門真 1006番地 Osaka (JP).
(74) 代理人: 河宮 治, 外 (KAWAMIYA, Osamu et al.); 〒540-0001 大阪府大阪市中央区城見 1丁目3番7号 IMPビル 青山特許事務所 Osaka (JP).

(続葉有)

(54) Title: ROBOT CONTROL DEVICE

(54) 発明の名称: ロボット制御装置



6...NON-REAL TIME PROCESSING MEANS
7...COMMON STORAGE MEANS
2...ROUTE SELECTION MEANS
4...I/O IF
3...CONTROL OBJECT
5...REAL TIME PROCESSING MEANS

(57) **Abstract:** It is possible to realize a robot control device capable of handling large-capacity data such as image required for increasing the intellectual ability of control by using a simple structure and maintaining real time. For this, the device includes operation control means (5) for performing calculation processing for realizing operation control of a control object (3), recognition/planning means (6) for performing work/operation planning and outer field recognition of the control object, an I/O interface (4) for outputting an instruction to the control object and inputting the state of the control object, and route selection means (2) for controlling communication by switching connection between the operation control means, the recognition/planning means, and the I/O interface. Operation of the robot as the control object is controlled according to the result of the work/operation planning and the outer field recognition while controlling the communication by switching the connection between the operation control means, the recognition/planning means, and the I/O interface by the route selection means.

(57) **要約:** 制御の高度な知能化のために必要な画像などの大容量データを簡素な構造でリアルタイム性を確保しつつ扱うことのできるロボット制御装置を実現する。このため、制御対象(3)の動作制御を実現するための計算処理を行う動作制御手段(5)と、上記制御対象の作業・動作計画や外界認識を行う認識・計画手段(6)と、上

(続葉有)

BEST AVAILABLE COPY

WO 2004/052598 A1